## 9日本国特許庁(JP)

①特許出願公開

## ◎ 公開特許公報(A) 平3-184532

庁内整理番号 @公開 平成3年(1991)8月12日 識別記号 ®Int. Cl. 5 7437-4C A 61 B 8/00 502 G 01 N 29/24 6928-2G 6928-2G 501 29/26 H 04 R 17/00 332 Z 7923-5D 審査請求 未請求 請求項の数 3 (全7頁)

**9**発明の名称 三

三次元データ取り込み用超音波探触子

ł

②特 願 平1-324957

20出 願 平1(1989)12月14日

剛 東京都三鷹市牟礼6丁目22番1号 アロカ株式会社内 月 個発 明 者 望 東京都三鷹市牟礼6丁目22番1号 アロカ株式会社内 明 捷 語 ⑫発 者 飯 島 東京都三鷹市牟礼6丁目22番1号 アロカ株式会社 の出 陌 人

四代 理 人 弁理士 吉田 研二 外2名

#### 明 和 書

1. 発明の名称

三次元データ取り込み用超音波探触子

- 2、特許請求の範囲
- (1) 超音波振動素子を複数個配列した配列振動 素子群を内裁し該配列振動業予群による超音液ピームの送波及び反射エコーの受波により被検体内 の断層像情報を得る超音波探触子において、

超音波探触子本体内に設けられ先端部に配列展 動業子群を配置した振動子体と、

前記配列振動素子群の電子定査方向に対して直 角に交わる方向へ前記振動子体を機械的に揺動させる揺動機構と、

**前記振動子体の揺動角度を検出する検出器と、** 

を有することを特徴とする三次元データ取り込み用超音波探触子。

(2) 緯水項(1) 記載の三次元データ取り込み 用超音波探触子において、

前記超音波探触子本体の内周壁に外周部が気密接着された膜であってほぼ中央部には前記振動子

体の振動子配置側の端部が固着されかつ振動子体 の前記揺動を許容するためのたるみを有する仕切 り施と、

該仕切り膜と超音波探触子の被換体接触壁との 間に形成される気密空間に音響伝搬媒質を充填し で成る媒質槽と、

を有することを特徴とする三次元データ取り込み用組音波探触子。

(3) 請求項(1) 記載の三次元データ取り込み 用超音波探触子において、

終超音波探触子の把持部に前記摄動機構及び電子走査を制御する制御手段を設けたことを特徴と する三次元データ取り込み用超音波探触子。

3. 発明の詳細な説明

[産業上の利用分野]

本発明は超音波探触子、特に被談体に対して超 音波の送受波を行い、被談体の三次元診断のため の三次元データ取り込み用超音波探触子に関する。

[従来の技術]

超音波を生体などの披検体内に送波し、その反

射エコーを受波して被検体内の断層像あるいは被 検体内の運動反射体の速度(ドブラ)情報などを 画面表示し被検体内情報を得る超音波探触子が知 られている。

第5図には、このような超音波探験子の一例として超音波を送受波する超音波振動素子を複数個配列させた振動子配列型探触子(図ではコンペックス型探触子)を示す。

振動子配列型探触子56のケーシング58の最上面には音響レンズ60が載置されており、接音響レンズ60の内側には整合層62を介して、短間状の超音波振動業子64が複数個配列され配列低動業子群を形成している。また、接配列振動業子群の後方には、パッキング層66が配設されている。

音響レンズ60は、電子走査方向(超音波振動 素子64の配列方向)と直角をなす方向に関して 超音波ピームの改善、すなわち集束性を良好なも のとするために機能する。そして、整合層62は、 超音波振動素子64を構成する圧電セラミックス

があった。

ここで、詳細に三次元情報を得るべく超音波探 触子の電子走査方向に対し直角方向の分解能を向 上させるためには、超音波探触子の微小移動又は 微小回動が要求される。しかしながら、従来の超 音波探触子は、このような機能を有していない。 従って、超音波探触子を手動により移動又は回動 させるが、この場合には、安定性に欠け、三次元 情報としての確実性には問題があった。

また、従来の超音波探触子により得られる複数 の断層画像は、相互の位置関係が特定できず、三 次元情報として連続性に欠け、これにより断層画 面を比較し診断する場合、信頼性に欠けるという 問題を有していた。

#### 発明の目的

本党明は、上記問題を解決することを課題としてなされたものであり、その目的は、位置関係を確実に把握することのできる複数の断層兩保を得ることにより、被接体の三次元診断を可能とする三次元データ取り込み用超音波探触子を提供する

等の音響インピーダンスと被検体である生体の音響インピーダンスとの整合を行い、超音波の伝搬特性を良好なものとするために設けられている。また、バッキング層 6 6 は、超音波振動素子 6 4 から後方に発せられる超音波の吸収を行っている。

各超音波振動紫子は、励振信号発生回路(図示せず)からの信号により超音波を送波し、被検体からの反射波を受波する。このとき送波される超音波ピームの方向は、一般的に超音波振動衆子上面に対して垂直方向であり、第5図に例示するコンペックス型超音波探触子では、個々の超音波振動衆子に供給する信号を切替選択することにより、超音波ピームは放射状に移動していくため、顕状の二次元画像データを得ることができる。

#### [発明が解決しようとする課題]

上記従来の超音被探触子では、電子走査させる 所定の断層面しか得られず、被検体内の患部等を 三次元的(立体的)に構造解析するためには、超 音波探触子を電子走査方向に対して直角方向へ移 動又は回動させ複数の断層画像を得る操作の必要

ことにある。

#### [課題を解決するための手段]

上記目的を達成するため、請求項(1)記載の 発明に係る超音波探触子は、超音波探触子本体内 に数けられ先端部に配列振動素子群を配置した振 動子体と、前記配列振動業子群の電子走査方向に 対して直角に交わる方向へ前記振動子体を機械的 に振動させる振動機構と、前記振動子体の揺動角 度を検出する検出器と、を有することを特徴とす る。

請求項(2)記載の発明は、請求項(1)記載の三次元データ取り込み用超音波探触子において、前記超音波探触子本体の内層壁に外層部が気密密音された膜であって、ほぼ中央部には前記振動子体の振動子配置側の端部が固着されかつ振動子体の振動を許容するためのたるみを有する仕切り膜と、該仕切り膜と超音波探触子の被検体接触壁との間に形成される気密空間に音響伝搬媒体を充填して成る媒質槽と、を有することを特徴とする。

訪求項(3)記載の発明は、請求項(1)記載

の三次元データ取り込み用超音波探触子において、 該超音波探触子の把持部に前記揚動機構及び電子 走査を制御するスイッチを設けたことを特徴とす る。

#### [作用]

請求項(1)記載の構成によれば、超音波探触子を被検体に当接させ、被検体に対して該超音波探触子の姿勢を保持した状態で、協動機構により、超音波探触子水体内の優動子体を譲優動子体の先端部に配置されている配列優動素子群の電子走査方向と直交する方向へ、機械的に任意の角度だけ正確かつ容易に協動させることができる。

従って、手動による移動又は回動操作に比べ信 類性が高く、更に強小な揺動が可能であるので、 三次元的精度を飛躍的に向上させることができる。

また、上述の動作により得られる例々の断層画像情報には、検出器による機動角度情報が含まれており、各断層画像の相関関係を完全に把握することができる。

すなわち、超音波探触子を被検体に当接し、故

## [実施例]

以下、図面に基づいて本発明の好適な実施例について説明する。

第1図(A)及び(B)は、本発明に係る超音 波探触子の説明図であり、第1図(A)は正面か ら見た内部の概略構造並びに第1図(B)は側面 から見た内部の概略構造をそれぞれ示している。

必否被控触子10の本体は、被検体接触面12
が球面をなしており、把持部11は操作者の利便を考慮し、側面が下部に比し細く形成されている。

前記超音波探触子10の内部には、該超音波探触子10の本体内壁両側面のほぼ中央部に固定された支持台14と該支持台14に固定された軸受け16が設けられている。そして、支持軸18は前記軸受け16によりその両端部を回動自在に支承されている。

また、前記組音波探触子10の内部には、コンペックス型をした援動子体22が設けられている。 譲援動子体22は、その曲面側が被機体方向を向 き、かつ曲面反対側が前記支持軸18方向を向く 超音波探触子本体を何ら移動させることなく、高精度に所望の範囲の破検体内部の三次元画像情報 を得ることができる。

そして、請求項(2)記載の構成によれば、超音波探触子の被検体接触壁と仕切り膜とで形成された媒質情に音響伝搬媒質を充填したことにより、振動子体先端部に配置されている配列振動業子群より送受波される超音波は、空気層を通過せず、生体との音響インピーダンスの整合もとれ良好に伝搬する。

そして、上記仕切り眺のたるみにより振動子体の揺動は許容され、同時に気密状態を保持しているので、上記媒質提は超音波探触子の姿勢にかかわらず、音響整合の機能を保ち続ける。

請求項(3)記載の構成によれば、把持部の制御手段により、超音波探触子を被接体の所望の位置に当接後、把持した状態のままで制御操作を行うことができるので、即時にデータ取り込みの始動及び停止や振動子体の任意の揺動角度からの始動及び任意角度での停止などを可能にしている。

ように、支持軸18に2本のアーム20を介し係合されている。そして、支持軸18、アーム20、振動子体22の各係合部は相互に固定されているので、振動子体22は支持軸18を軸線として、該支持軸18と一体となり揺動する。

前記援助子体22には、その先端部(探触子被 後体面側の端部)に、その曲面長手方向に沿って 短冊状の超音被援動業子24が複数側配置され配 列援動業子群26を形成している。そして、図示 してはいないが援動子体先端部曲面には超音をレン 一ムの広がりを抑止する音響レンズ、該音響レン ズと配列援動業子群26との間には、音響インピー グンス整合を行う整合層、前記配列援動業子群 26の後方には、バッキング層がそれぞれ設けら れている。

また、前記超音波探触子10の内部には、振動子体22を揺動させる揺動機構23が設けられている。

鉄指動機構23の動力となるモータ28は、前記支持動18近傍の前記支持台14に固定されて

いる。

そして、該モータ28の動力は、ギヤ部30を 介し所要の回転数に減速され、支持輸18に伝達 し該支持輸18を回転させる。これにより、該支 持輸18に懸架されている振動子体22は、該支 持輸18を輸線として揺動され、このとき、この 協動角度は、前記支持輸18に設けられている角 度換出器32(後述)により検出される。なお、 第1図(B)では、図の節略化のためモータ28、 ギヤ部30、検出器32が省略されている。

第3図は、前記角度検出器32の主要構成部を示している。支持輸18には、外周囲にスリットが多数設けられているスリット板40が支持輸18と一体回転するように固定されている。42は光学式カウンタであり、前記スリット板40に該カウンタ42の凹部を遊帰し、該スリット板40を境として一方側で発光を行い、他方側でスリットを通過した光を受光し、この受光カウント数により前記スリット板40の回転、つまり前記支持輸18の回転角を検出する。

体22の揺動を許容するためのたるみを有してい る。

従って、援動子体22の揺動にかかわらず振動子体22の先端より送受波される超音波は、前記 媒質情34内の媒質を通過することとなり振動子体22の先端部と被検体である生体との音響整合は、常に保たれる。また、媒質情34は、気密状態となっており、超音波探験子10の姿勢にかかわらず音響整合は保たれるので、超音波探験子10をいかなる姿勢で被検体に当接しても走査させることが可能である。

なお、上記仕切り胰36と振動子体22の密着は、仕切り胰36に閉口を設け、この閉口から振動子体22の先端面を突出させ、振動子体22先端面と音響伝機媒質とが直接接するようにすることも可能である。また、仕切り胰36を蛇腹状の仲縮形状とし、たるみ構造に代えることも可能である。

また、超音波探触子10の把持部11には、電子走査及び機械的揺動走査の制御手段であり、こ

従って、振動子体22は協動機構23により機械的に安定かつ容易に協動され、更にその協動角度は検出器32の出力信号として得られるので、前記版動子体22の先端部の配列振動業子群26により得られる西像情報は、信頼性が高い。

また、上記超音波探触子10の内部には、援助子体22の協動にかかわらず、常に譲援動子体22の先端部に媒質を介在させ、送波される超音波の伝揮を良好とするための媒質情34が設けられている。

該媒質問34は、超音波探触子10の本体内部 を仕切る可能性の仕切り膜36と超音波探触子1 0の被操体接触壁13とで囲まれる空間に音響伝 機媒質を充填し形成されている。なお、媒質には、 水や油等の被操体と音響インピーダンスの近い液 体が用いられ、該媒質は、注入口38から注入さ れる。 南記仕切り膜36は、そのほぼ中央部に擬 動子体22の光端部曲面全面が密著し、その外周 部は超音波探触子10の本体内局壁に気密密著さ れている。そして、更に仕切り膜36は、振動子

れらの始動・停止を行うスイッチ39が設けられている。これにより、例えば断層画像を見ながら 走査させる場合、所望の揺動位置での停止やその 位置からの始動が可能である。すなわち、被検体 に超音被探験于10を当接した後、把持した状態 で即時にスイッチ操作を行うことができるので、 非常に便利である。加えて、この把侍部11に掲 動角度指定つまみを設けることもできる。これに より、容易に揺動初期角度や揺動範囲指定を行え、 データ取り込みの機能性・保作性をより向上させ ることができる。

第2図には、本発明の超音波探触子による三次 元データ取り込み領域を示す。

振動子体22の先端部に配置された超音波振動 案子24から送波される超音波ピームは、該超音 波振動素子24の上面に対し重直である。従って、 配列振動案子群26から送波される超音波ピーム は図の斜線に示す扇状の二次元領域のデータを得 る。そして、上記協動機構23により電子走査面 に対し直角方向に振動子体22を所定の角度で複 小揺動させることにより、微小位置変位させた断 勝両面が得られる。そして、この過程を機械的に 織り返し行わせることにより、第2図に示す立体 領域Vをデータ取り込み領域とし、三次元画像デ ータを得ることができる。

すなわち、各断層画像データには、検出器32による位置情報が含まれており、相互の断層画像データの位置的相関関係は完全に把握されるので、各データを総合することにより三次元データとすることができる。

次に、本実施例に係る三次元データ取り込み用 超音波探触子を用いた超音波診断装置の一例を第 4 凶に示す。

図において、鎖線は、超音波探触子10を示し、 その他は超音波診断袋置本体の構成を示す。

走直制御回路44は、例えばリニア走近信号を 励版制即回路46に送り、該励版制御回路46は 各超音波展動業子24に対して送受信回路48を 介して励版信号を供給する。各版動業子はこの励 版信号に基づいて被後休内に超音波ピームを発す

また、媒質槽は超音波探触子の姿勢にかかわらずその音響整合機能を保つので、該超音波探触子の被検体への当接姿勢を任意に選択可能である。 更に、把持部に設けられた制御手段により、操作者が電子走査により被検体内の断層画像を観察しながら所望の位置に超音波探触子を当接させ、その位置で即時に機械走査ること等ができるので、操作性が非常によい。

### 4. 図面の簡単な説明

第1図(A)は、実施例に係る三次元データ収 り込み川超音波探触子の内部概略正面を示す説明 図、

第1図(B)は、第1図(A)に示す超音被探触子の内部機略側面を示す説明図、

第2図は、実施例に係る三次元データ取り込み 用超音波探触子による三次元データ取り込み領域 を示す図、

第3図は、角度検出器の主要構成を示す斜視図、

る。そして、電子リニア走査式の場合は超音波ピームが扇形に広がりその反射波を各援勤素子は受信し、送受信回路48を介して断層画像信号を画像処理回路50に供給する。

そして、超音波探触子10の揺動角度は、回転 側御部52により制御される揺動機構23により 決定される。また、この揺動角度は、検出器32 により検出され、検出信号は、回転制御部52並 びに画像処理回路50に供給される。

そして、両像処理回路50では、各断層画像及び各断層画像毎の掲動角度の信号を混合し、三次元座標変換して、CRT55に表示させる。

なお、本実施例では電子リニア走査式の超音波 探触子を用いたが、これに限られるものではなく、 電子セクタ走査式のものを用いることも可能である。

## [発明の効果]

以上説明したように、本発明に係る三次元デー 夕取り込み用超音波探触子によれば、援動機構及 び検出器により、超音波探触子を何ら移動又は回

第4図は、実施例に係る三次元データ取り込み 用超音波探触子を用いた超音波診断装置の全体構 成を示すプロック図、

第5図は、従来の振動子配列型探験子の一例を 示す概略図である。

10 … 超音波接触子

18 … 支持軸

22 … 振動子体

23 … 指動機構

26 … 配列振勤素子群

28 … モータ

30 … ギヤ部

32 … 検出器

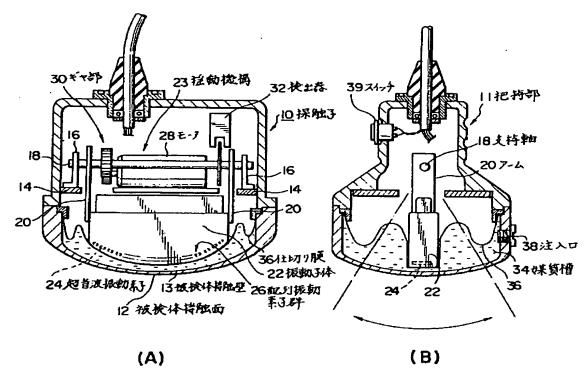
34 … 媒質樹

36 … 仕切り膜

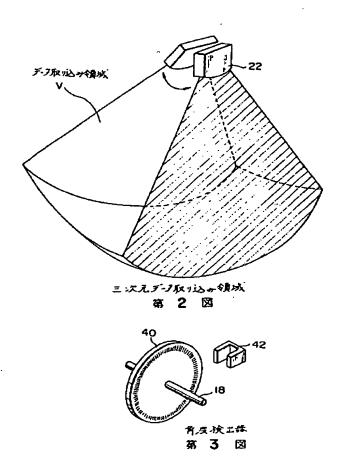
39 … スイッチ。

出版人 ア ロ カ 株 式 会 社 代理人 弁理士 吉 田 研 二 (ほか2名)[8-81]

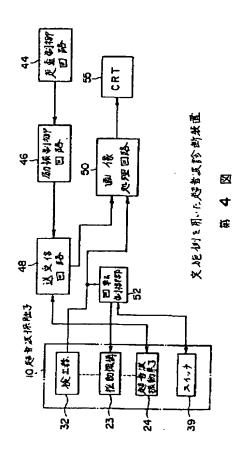
# 持開平3-184532 (6)

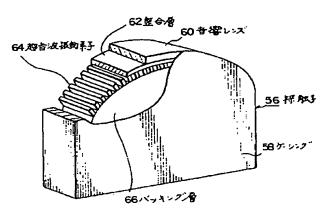


三次元デ-3取り込み用起音波採触子 第 ! 図



(





從未。振動和3配列型採除了 第 5 図